

1. Tomando en cuenta el mapeo de pines para el arduino Mega (<https://www.arduino.cc/en/Hacking/PinMapping2560>) que registro debo ejecutar para mandar un estado alto a los pines digitales (10,11,12)?. (Letras en mayúsculas).

PB = B00011000;
PH = B00100000;

2. Nombre de la memoria NO volátil del arduino MEGA

- ☐ A FLASH
☐ B PROM
☒ C EPROM
☐ D ROM
☐ E RAM

3. El módulo HC-06 no puede ser configurado como esclavo?

- ☐ A True
☒ B False

4. ¿Que letra representa el puerto para el PIN digital 11 según el pin mapping del arduino UNO?

- ☐ A A
☐ B B
☐ C C
☒ D D
☐ E E

5. ¿Que partes no componen un servo motor?

- ☐ A Circuito integrado
☒ B Motor Stepper
☐ C Motor DC
☐ D Sistema mecánico
☒ E Driver

- ✓ 6. ¿No es mas sencillo usar un motor stepper unipolar que un bipolar?
- ☐ A True
- ☒ B False
- ✓ 7. ¿Con que registros leo el estado de los pines?
- ☒ A PINX
- ☐ B PORTX
- ☐ C DDRX
- ☐ D Todas las anteriores :v
- ✓ 8. ¿ no le puedo definir al servo motor una cantidad EXACTA de grados a girar ?
- ☐ A True
- ☒ B False
- ✓ 9. Numero de pines que posee el módulo bluetooth HC-05. Únicamente el número 6
- ✓ 10. (EXTRA) Segundo nombre del aux, sin tilde en minúsculas
rene
- ⊘ 11. (EXTRA) ¿Que es lo que se muestra en la imagen?
Orden de Eris

